### (12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum Internationales Büro



# 

(43) Internationales Veröffentlichungsdatum 21. Dezember 2000 (21.12.2000)

**PCT** 

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer WO 00/76794 A1

(51) Internationale Patentklassifikation7:

101

B60F 3/00

(21) Internationales Aktenzeichen:

PCT/EP00/04980

(22) Internationales Anmeldedatum:

31. Mai 2000 (31.05.2000)

(25) Einreichungssprache:

Deutsch

(26) Veröffentlichungssprache:

Deutsch

(30) Angaben zur Priorität: 199 26 145.8

9. Juni 1999 (09.06.1999) DE

(72) Erfinder; und

(75) Erfinder/Anmelder (nur für US): LENT-PHILLIPS, Hans-Martin [DE/DE]; Ernst-Reuter-Strasse 22, D-38518 Gifhorn (DE). HACKENBERG, Ulrich [DE/DE]; Schulweg 10, D-85139 Wettstetten (DE).

(71) Anmelder (für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von US): VOLKSWAGEN AKTIENGESELLSCHAFT

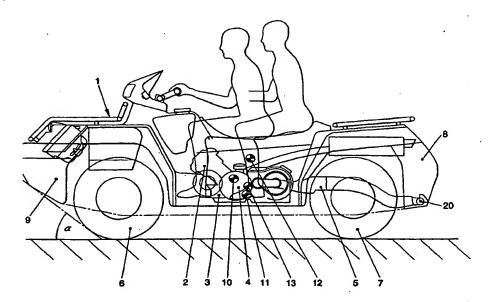
[DE/DE]; D-38436 Wolfsburg (DE).

(74) Gemeinsamer Vertreter: VOLKSWAGEN AK-TIENGESELLSCHAFT; Brieffach 1770, D-38436 Wolfsburg (DE).

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) Title: AMPHIBIOUS VEHICLE

(54) Bezeichnung: AMPHIBIENFAHRZEUG



(57) Abstract: The invention relates to an amphibious vehicle (1) which is provided with an open seating arrangement and which comprises a drive motor (2) for reciprocally or simultaneously driving an all-wheel drive travelling mechanism and a swimming drive that is configured as a jet drive (5) by means of at least two clutches that operate independently of one another, whereby the drive motor (2) is arranged underneath the seating arrangement in an essentially central manner between the axles of the travelling mechanism.

(57) Zusammenfassung: Die Erfindung betrifft ein Amphibienfahrzeug (1) mit einer offenen Sitzanordnung, umfassend einen Antriebsmotor (2) zum wechselseitigen oder gleichzeitigen Antreiben eines allradgetriebenen Fahrantriebs und eines als Jet-Antrieb (5) ausgebildeten Schwimm-Antriebs mittels mindestens zweier voneinander unabhängiger Kupplungen, wobei der Antriebsmotor (2) im wesentlichen mittig zwischen den Achsen des Fahrantriebs unterhalb der Sitzanordnung angeordnet ist.

/O 00/76794



- (81) Bestimmungsstaaten (national): CA, CN, IN, JP, KR, RU, US.
- (84) Bestimmungsstaaten (regional): europäisches Patent (AT, BE, CH, CY, DE, DK, ES, FI, FR, GB, GR, IE, IT, LU, MC, NL, PT, SE).

#### Veröffentlicht:

Mit internationalem Recherchenbericht.

Zur Erklärung der Zweibuchstaben-Codes, und der anderen Abkürzungen wird auf die Erklärungen ("Guidance Notes on Codes and Abbreviations") am Anfang jeder regulären Ausgabe der PCT-Gazette verwiesen.

### Amphibienfahrzeug

Die Erfindung betrifft ein Amphibienfahrzeug mit einem einzigen Antriebsmotor, der wahlweise voneinander unabhängig oder gleichzeitig einen Fahrantrieb und einen Schwimmantrieb antreiben kann.

Kraftfahrzeuge der verschiedensten Art finden verstärkt Einsatz im Freizeitbereich für Vergnügungszwecke. Beispiele hierfür sind Schneemobile, Jet-Skis oder auch Strand-Chopper, die mit drei oder vier Ballonreifen ausgebildet sind und sich daher auch im Sand fortbewegen können. Nachteilig an den bekannten Fahrzeugen ist, daß diese jeweils nur in einer Umgebung einsetzbar sind oder aber nicht für Vergnügungszwecke Schneeraupen-Fahrzeuge geeignet sind. Beispiele hierfür sind Amphibienfahrzeuge. Die bekannten Amphibienfahrzeuge für militärische oder zivile Zwecke sind relativ groß und unförmig. Der Grund hierfür liegt hauptsächlich darin, daß die Kraftfahrzeugunterseite einem Bootsrumpf nachgebildet ist, um die Schwimmfähigkeit zu gewährleisten. In anderen Ausführungsformen wird versucht, herkömmliche Kraftfahrzeuge durch Modifikationen wie Schwimmausleger im Auftrieb zu verbessern, wobei die damit erzielbaren Wassergeschwindigkeiten unbefriedigend bleiben.

Aus der DE 35 22 041 A1 ist ein allradgetriebenes Amphibienfahrzeug mit hoher Wasserfahrt-Geschwindigkeit bekannt, bei dem durch Anordnung eines Schaufel- und Umlenkblechsystems an allen vier Rädern bei der Wasserfahrt starke Auftriebskräfte erzeugt werden, die den Fahzeugkörper aus dem Wasser heben. Nur die Räder mit den Schaufeln bleiben mit dem Wasser in Berührung. Da hierdurch der sonst bei Amphibienfahrzeugen formbedingt besonders hohe Widerstand im Wasser fortfällt, können die ebenfalls durch das Schaufelsystem erzeugten Vortriebskräfte dem Fahrzeug die geforderte hohe Wasserfahrt-Geschwindigkeit verleihen. Die Schaufel des Systems mit ihren Halterungen sind lösbar an den Rädern angeordnet und müssen bei Landfahrt demontiert bzw. vor dem Schwimmbetrieb montiert werden. Alternativ wird vorgeschlagen, Räder und Schaufelsystem permanent miteinander zu verbinden. Nachteilig an den bekannten Amphibienfahrzeugen ist je nach Ausführungsform entweder die umständliche Montage bzw. Demontage oder die hohen Kosten für eine automatische Ein- und Ausschubvorrichtung für das Schaufelsystem.

Aus der DE 38 32 559 C1 ist ein amphibisches Kraftfahrzeug mit einem Motor bekannt, der einen Wasserantrieb direkt und einen Landantrieb über ein Getriebe antreibt, wobei in den Antriebsstrang des Landantriebs eine Kupplung eingesetzt ist, deren Kupplungskraft während des Anladens und der Wasserfahrt entsprechend der Differenz zwischen Ist- und Soll-Drehzahl des Landantriebs derart veränderbar ist, daß die Antriebsdrehzahl bis auf die Solldrehzahl geregelt regulierbar ist. Dadurch kann der Antriebsmotor des amphibischen Kraftfahrzeuges auch beim Anlanden mit voller Drehzahl gefahren werden, so daß der Wasserantrieb, der als Schraube oder Jet ausgebildet sein kann, den maximalen Schub zur Unterstützung des Anladens und der Wasserausfahrt abgibt.

Aus der DE 39 16 200 A1 ist eine Antriebsanlage für ein Amphibienfahrzeug bekannt, bei welcher nur ein einziger Antriebsmotor erforderlich ist und trotzdem der Fahrantrieb und der Schwimmantrieb wahlweise voneinander unabhängig oder gleichzeitig betrieben werden können. Dadurch ist es möglich, daß bei gleichzeitigem Betrieb von Fahrantrieb und Schwimmantrieb mit nur einem einzigen Motor, und vorzugsweise bei konstanter Drehzahl des Motors, der Fahrantriebsstrang und der Schwimmantriebsstrang bezüglich Drehzahl und Leistung unabhängig voneinander steuerbar oder regelbar sind. Dies ist insbesondere beim Anlanden (Übergang von Wasser auf Land) und Ablanden (Übergang vom Land in das Wasser) von großem Vorteil, damit z.B. die Räder des Amphibienfahrzeuges sich nicht in weichen Ufergrund eingraben. Für den Fahrantrieb kann ein einziger Fahrantriebsstrang, und für den Schwimmantrieb kann ein einziger Schwimmantriebsstrang genügen. Wenn das Amphibienfahrzeug Schwimmvortriebseinrichtungen hat, beispielsweise mehrere Propeller oder mehrere Hydrojets, dann ist es von Vorteil, wenn jede dieser Schwimmvortriebseinrichtungen einen eigenen Schimmantriebsstrang hat, welche wahlweise gemeinsam oder unabhängig voneinander steuerbar oder regelbar sind.

Der Erfindung liegt daher das technische Problem zugrunde, ein geländegängiges Amphibienfahrzeug insbesondere für Freizeitzwecke zu schaffen, das mit minimalem Aufwand vom Fahr- zum Schwimmbetrieb umschaltbar ist, in beiden Betriebsarten ausreichend große Geschwindigkeiten und eine offene Sitzposition des Kraftfahrzeugführers erlaubt.

Die Lösung des technischen Problems ergibt sich durch die Merkmale des Patentanspruchs 1. Weitere vorteilhafte Ausgestaltungen der Erfindung ergeben sich aus den Unteransprüchen.

Durch die mittige Anordnung des Antriebsmotors kann der Schwerpunkt des Amphibienfahrzeuges derart in Richtung des Auftriebspunktes verschoben werden, daß sich der Fahrzeugschwerpunkt im bekannten Zustand oberhalb des Auftriebspunktes befindet, so daß im wesentlichen keine Drehmomente auftreten. Dadurch erhält das Amphibienfahrzeug trotz der offenen Sitzanordnung eine stabile Wasserlage, die überhaupt erst einen sinnvollen Wasserbetrieb ermöglicht. Durch den Allradantrieb ist das Amphibienfahrzeug voll geländegängig, wobei der als Jet-Antrieb ausgebildete Schwimmantrieb einerseits ausreichende Wassergeschwindigkeiten gewährleistet und zum anderen, im Gegensatz zu einer Schraube, im Fahrbetrieb nicht so leicht beschädigt werden kann sowie kein Verletzungsrisiko für Dritte darstellt.

In einer weiteren bevorzugten Ausführungsform sind die Reifen des Amphibienfahrzeuges als Ballonreifen ausgebildet, die einerseits dem Fahrbetrieb im Sand zu Gute kommen und zum anderen gleichzeitig im Schwimmbetrieb als Auftriebskörper wirken, wobei für den Fahrbetrieb die hinteren Ballonreifen vorzugsweise etwas größer als die vorderen Ballonreifen ausgebildet sind.

Zur Verbesserung des Auftriebs können zusätzlich im vorderen und/oder hinteren Bereich des Amphibienfahrzeuges zusätzliche diskrete Auftriebskörper, die vorzugsweise als Lufttanks ausgebildet sind, vorgesehen sein. Mit diesen diskreten Auftriebskörpers, die demontierbar ausgebildet sein können, läßt sich darüber hinaus der Auftriebspunkt besser einstellen.

Die Erfindung wird nachfolgend anhand eines bevorzugten Ausführungsbeispiels näher erläutert. Die Fig. zeigen:

Fig. 1 eine schematische Seitenansicht eines Amphibienfahrzeuges und

Fig. 2 eine schematische Unteransicht des Amphibienfahrzeuges.

In der Fig. 1 ist ein Amphibienfahrzeug 1 mit einer offenen Sitzanordnung für zwei Personen dargestellt. Das Amphibienfahrzeug 1 umfaßt einen Antriebsmotor 2, ein Motorgetriebe 3, eine erste Kupplung 4 zum Antreiben eines Jet-Antriebs 5 und zwei weiteren Kupplungen zum unabhängigen Antreiben der Vorderräder 6 und der Hinterräder 7. Des weiteren umfaßt das Amphibienfahrzeug 1 einen im hinteren Bereich des Amphibienfahrzeuges 1 angeordneten Lufttank 8 und einen im vorderen Bereich angeordneten Lufttank 9. Der Antriebsmotor 2 ist mittig zwischen der Vorderachse und

der Hinterachse unterhalb des Fahrers angeordnet. Dadurch läßt sich der Schwerpunkt 10 bei Fahrzeugleergewicht vor die Sitzposition des Fahrers verschieben. Der Auftrieb, der im wesentlichen durch die mit Ballonreifen ausgebildeten Vorderräder 6 und Hinterräder 7 sowie die beiden Lufttanks 8, 9 erzeugt wird, läßt sich durch deren Dimensionierung derart einstellen, daß der Auftriebspunkt 11 bei Fahrzeugleergewicht unter der Sitzposition des Fahrers liegt. Durch das zusätzliche Gewicht der beiden Fahrzeuginsassen, die relativ hoch sitzen, verschiebt sich der Schwerpunkt 12 bei Fahrzeuggesamtgewicht einerseits nach oben und zum anderen unterhalb der der Sitzposition des Fahrers. Da der Auftriebspunkt 13 bei Fahrzeuggesamtgewicht sich nur nach oben verschiebt, sind Schwerpunkt 12 und Auftriebspunkt 13 auf einer Wirklinie, so daß kein resultierendes Drehmoment existiert und das Amphibienfahrzeug 1 eine stabile Schwimmlage einnimmt. Zur Verbesserung der Strömungsdynamik ist der Lufttank 9 mit einer Abschrägung ausgebildet, deren Scheitelpunkt zur Wasseroberfläche einen Winkel α von vorzugsweise 40° einschließt.

Eine weitere Möglichkeit zur Verbesserung des Auftriebs besteht darin, die Achsbreite des Amphibienfahrzeuges 1 im Vergleich zu herkömmlichen off-road-Fahrzeugen, wie beispielsweise den Strand-Choppern, zu vergrößern.

Aufbau und Wirkungsweise der Antriebsstränge wird nun nachfolgend anhand der schematischen Unteransicht gemäß Fig. 2 erläutert. Die Antriebsstränge umfassen den mittig angeordneten Antriebsmotor 2 und das Motorgetriebe 3, die sowohl dem Fahrantrieb als auch dem Jet-Antrieb 5 zugeordnet sind. Das Motorgetriebe 3 ist über eine Kardanwelle 14 mit einem Vorderachsgetriebe 15 verbunden, über das die Vorderräder 6 antreibbar sind. Des weiteren ist das Motorgetriebe 3 über eine Abtriebswelle 16 mit einem Hinterachsgetriebe 17 verbunden, über das mittels einer starren Hinterachse 18 die beiden Hinterräder 7 antreibbar sind. Zum Abtrennen des Fahrstrangs sind mindestens zwei Kupplungen vorgesehen, die entweder am Motorgetriebe 3 oder aber im Vorderachsgetriebe 15 bzw. Hinterachsgetriebe 16 angeordnet sind. Die beiden Kupplungen sind voneinander unabhängig steuerbar. Über die Kupplung 4 kann das Motorgetriebe mit einem Kegelradgetriebe 19 des Jet-Antriebs 5 in Eingriff gebracht werden, wobei die Kupplung 4 unabhängig steuerbar ist.

Im Fahrbetrieb ist die Kupplung 4 offen, und die Vorderräder 6 und/oder Hinterräder 7 werden durch den Antriebsmotor 2 und das Motorgetriebe 3 angetrieben. Im Schwimmbetrieb wird die Kupplung 4 geschlossen und durch Eingriff des Kegelradgetriebes 19 eine Schraube in Rotation versetzt, die über eine Bodenöffnung

Wasser ansaugt und in Richtung der Jet-Düse 20 preßt. Der ausgestoßene Wasserstrahl bewirkt dann einen Vorwärtsimpuls auf das Amphibienfahrzeug 1, aufgrund dessen das Amphibienfahrzeug 1 angetrieben wird. Der Fahrantriebsstrang kann im Schwimmbetrieb ausgekuppelt werden oder aber zur Unterstützung des Auftriebes genutzt werden. Hierzu wird der Rückwärtsgang eingelegt, so daß die Vorderräder 6 und die Hinterräder 7 entgegen der Fahrtrichtung rotieren. Über die voneinander unabhängigen Kupplungen können beispielsweise auch nur die Hinterräder 7 angetrieben werden. Die Lenkung im Schwimmbetrieb erfolgt primär über die schwenkbare Jet-Düse 20, wobei die Lenkung der Vorderräder 6 gegebenenfalls zur Unterstützung herangezogen werden kann. Beim Anlanden wird dann der Fahrantriebsstrang im Vorwärtsgang zurückgeschaltet, wobei das Antriebsmoment derart gesteuert oder geregelt wird, daß sich die Räder nicht in den Untergrund eingraben. Hier kann beispielsweise eine Anordnung gemäß DE 39 16 200 A1 zur Anwendung kommen.

-6-

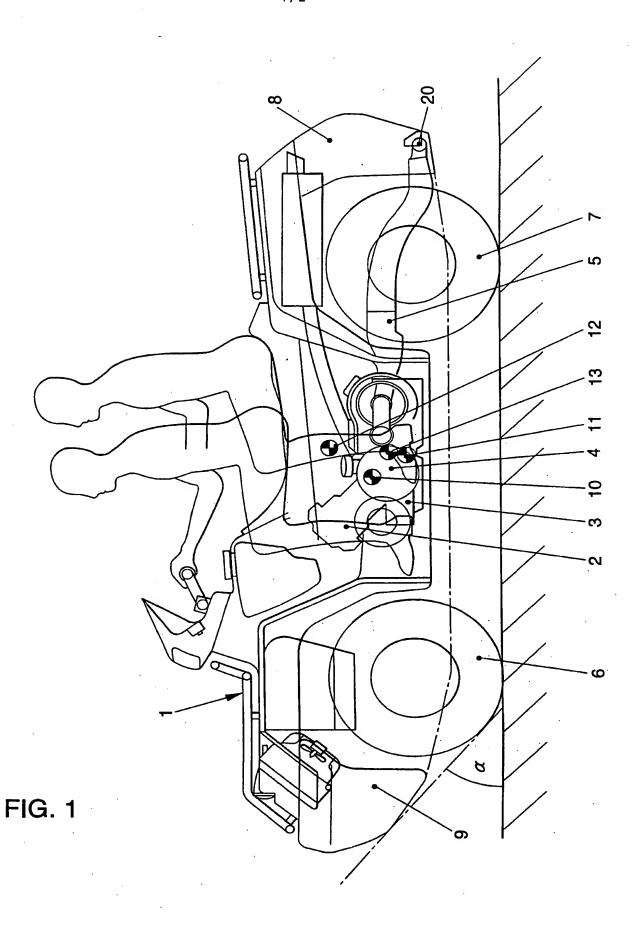
## BEZUGSZEICHENLISTE

- 1. Amphibienfahrzeug
- 2. Antriebsmotor
- 3. Motorgetriebe
- 4. Kupplung
- 5. Jet-Antrieb
- 6. Vorderräder
- 7. Hinterräder
- 8. Lufttank
- 9. Lufttank
- 10. Schwerpunkt bei Fahrzeugleergewicht
- 11. Auftriebspunkt bei Fahrzeugleergewicht
- 12. Schwerpunkt bei Fahrzeuggesamtgewicht
- 13. Auftriebspunkt bei Fahrzeuggesamtgewicht
- 14. Kardanwelle
- 15. Vorderachsgetriebe
- 16. Abtriebswelle
- 17. Hinterachsgetriebe
- 18. Hinterachse
- 19. Kegelradgetriebe
- 20. Jet-Düse

## PATENTANSPRÜCHE

- 1. Amphibienfahrzeug (1), mit einer offenen Sitzanordnung, umfassend einen Antriebsmotor (2) zum wechselseitigen oder gleichzeitigen Antreiben eine allradgetriebenen Fahrantriebs und eines als Jet-Antrieb (5) ausgebildeten Schwimm-Antriebs mittels mindestens zweier voneinander unabhängiger Kupplungen, wobei der Antriebsmotor (2) im wesentlichen mittig zwischen den Achsen des Fahrantriebs unterhalb der Sitzanordnung angeordnet ist.
- 2. Amphibienfahrzeug nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß die Reifen der Vorderräder (6) und der Hinterräder (7) als Ballonreifen ausgebildet sind.
- 3. Amphibienfahrzeug nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, daß die hinteren Ballonreifen ein größeres Volumen als die vorderen Ballonreifen aufweisen.
- 4. Amphibienfahrzeug nach einem der vorangegangenen Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß im vorderen und/oder hinteren Bereich Auftriebskörper angeordnet sind.
- 5. Amphibienfahrzeug nach Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, daß die Auftriebskörper als Lufttanks (8,9) ausgebildet sind.
- Amphibienfahrzeug nach Anspruch 4 oder 5, dadurch gekennzeichnet, daß die vorderen Auftriebskörper einen größeren Auftrieb als die hinteren Auftriebskörper erzeugen.
- 7. Amphibienfahrzeug nach einem der vorangegangenen Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß die Sitzanordnung als Zweisitzer ausgebildet ist.

- 8. Verfahren zum Betreiben eines Amphibienfahrzeuges nach einem der vorangegangenen Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß im Schwimmbetrieb der Fahrantrieb zugeschaltet wird und die Vorderräder (6) und/oder die Hinterräder (7) entgegen der Fahrtrichtung angetrieben werden.
- Verfahren zum Betreiben eines Amphibienfahrzeuges nach einem der vorangegangenen Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß im Schwimmbetrieb die Steuerung über eine schwenkbare Jet-Düse durch die Lenkung der Vorderräder unterstützbar ist.



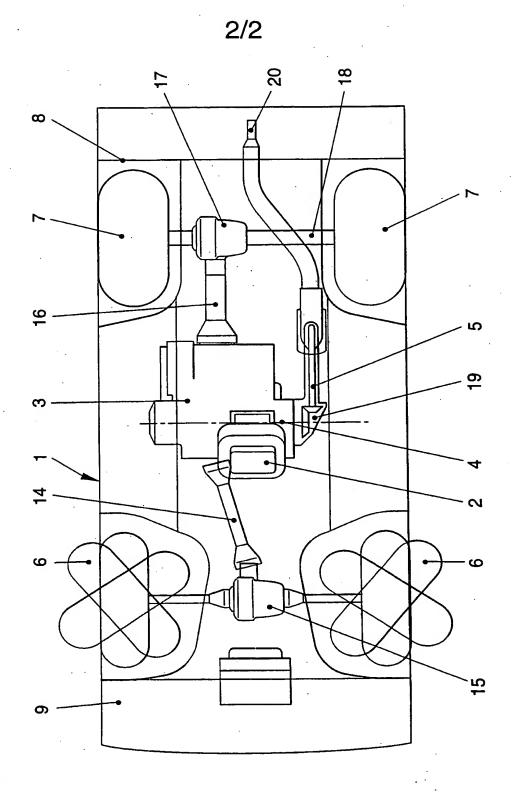


FIG. 2

## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Intern. al Application No PCT/EP 00/04980

A CLASSIF IPC 7	B60F3/00			
According to	International Patent Classification (IPC) or to both national classif	ication and IPC		
B. FIELDS S	BEARCHED			
Minimum doo IPC 7	cumentation searched (classification system followed by classifica B60F	ation symbols)		
	on searched other than minimum documentation to the extent tha	*		
Electronic da	ata base consulted during the international search (name of data	base and, where practical, search terms used		
EPO-Int	ternal			
	ENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		•	
	Citation of document, with indication, where appropriate, of the	relevant nassages	Relevant to claim No.	
Category °	Citation of document, with indicator, where appropriate, or the	Total a paopage		
Y	US 4 744 324 A (MARTINMAAS WERN 17 May 1988 (1988-05-17) the whole document	ER W)	1,2,4	
Y	CH 410 660 A (GEHLEN) 31 October 1966 (1966-10-31) page 2, line 74 -page 3, line 8	; figures	1,2,4	
A	FR 2 411 095 A (SAVIEM) 6 July 1979 (1979-07-06)			
A	FR 514 690 A (VALÉRI) 16 March 1921 (1921-03-16) page 1, line 42-48; figures		9	
		•		
Fur	ther documents are listed in the continuation of box C.	χ Patent family members are listed	in annex.	
° Special c	ategories of cited documents:	"T" later document published after the int		
consi	nent defining the general state of the art which is not dered to be of particular relevance	or priority date and not in conflict with cited to understand the principle or the invention		
filing		"X" document of particular relevance; the cannot be considered novel or cannot	at be considered to	
which	ent which may throw doubts on priority claim(s) or n is cited to establish the publication date of another on or other special reason (as specified)	involve an inventive step when the d "Y" document of panicular relevance; the cannot be considered to involve an in	ocument is taken alone claimed invention nventive step when the	
other	nent referring to an oral disclosure, use, exhibition or means nent published prior to the international filing date but	document is combined with one or ments, such combination being obvious in the art.  *&* document member of the same paten	ous to a person skilled	
later	than the priority date claimed e actual completion of the international search	Date of mailing of the international se		
	B August 2000	14/08/2000		
<u> </u>	I mailing address of the ISA	Authorized officer		
i same and	Haming address of the Office, P.B. 5818 Patentlaan 2 NL – 2280 HV Rijswijk Tel. (+31-70) 340–2040, Tx. 31 651 epo ni,			
. 1	Fax: (+31-70) 340-3016	ve schepper, H	De Schepper, H	

1

## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

irrormation on patent family members

Intern. al Application No PCT/EP 00/04980

Patent document cited in search report		Publication date	Patent family member(s)	Publication date
US 4744324	Α	17-05-1988	NONE	
CH 410660	Α		NONE	
FR 2411095	Α	06-07-1979	NONE	
FR 514690	Α	16-03-1921	NONE	

## INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

PCT/EP 00/04980

	THE PROPERTY AND ESTABLES		
A. KLASSIF IPK 7	IZIERUNG DES ANMELDUNGSGEGENSTANDES B60F3/00	•	
2110			
Nach der Inte	emationalen Patentidassifikation (IPK) oder nach der nationalen Klassi	fikation and der IPK	
B. RECHER	CHIERTE GEBIETE		
Recherchiert	er Mindestprüfstoff (Klassifikationssystem und Klassifikationssymbole B60F		*
2111			
B	te aber nicht zum Mindestprüfstoff gehörende Veröffentlichungen, sow	eit diese unter die recherchierten Gebiete fa	llen
Hecherchien	to about micro Zurii Minicosopiciston gonorones voluntarios garages		
Während de	r internationalen Recherche konsultierte elektrorische Datenbank (Na	me der Datenbank und evil. Verwendete Su	спредппе)
EPO-In	ternal		
	·	·	·
C. ALS WE	SENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN		
Kategorie°	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe	der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
Ìγ	US 4 744 324 A (MARTINMAAS WERNER	W) -	1,2,4
	17. Mai 1988 (1988-05-17)		
	das ganze Dokument		•
lγ	CH 410 660 A (GEHLEN)		1,2,4
<b>!</b> '	31 Oktober 1966 (1966-10-31)	·	
1	Seite 2, Zeile 74 -Seite 3, Zeile	8;	
1	Abbildungen	· i	·
l <sub>A</sub>	FR 2 411 095 A (SAVIEM)	1	
^	6. Juli 1979 (1979-07-06)		
1.		*	9
A	FR 514 690 A (VALÉRI) 16. März 1921 (1921-03-16)		,
	Seite 1, Zeile 42-48; Abbildungen		•
}		ļ	
1			·
	540	Y Siehe Anhang Patentfamilie	- · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
We	itere Veröffentlichungen sind der Fortsetzung von Feld C zu nehmen	X Siehe Anhang Patentfamilie	
° Besonde	10 Natogotton von angegeenne	T* Spätere Veröffentlichung, die nach dem oder dem Prioritätsdatum veröffentlicht	worden ist und mit der
. aber	entlichung, die den allgemeinen Stand der Technik definiert, nicht als besonders bedeutsam anzusehen ist	Anmeldung nicht kollidiert, sondem nur Erfindung zugrundeliegenden Prinzips	zum Verstandnis des der oder der ihr zugrundeliegenden
l Anm	s Dokument, das jedoch erst am oder nach dem internationalen eldedatum veröffentlicht worden ist	Theorie angegeben ist "X" Veröffentlichung von besonderer Bedeu	tung; die beanspruchte Erfindung
	entlichung, die geeignet ist, einen Prioritätsanspruch zweifelhaft er- inen zu lassen, oder durch die das Veröffentlichungsdatum einer	kann allein aufgrund dieser Veröffentlic erfinderischer Tätigkeit beruhend betra	chtet werden
1 and	inen zu lassen, der eren im Recherchenbericht genannten Veröffentlichung belegt werden oder die aus einem anderen besonderen Grund angegeben ist (wie	kann nicht als auf erfinderischer Tätick	eit beruhend betrachtet
*O* Vorti	peführt) fentlichung, die sich auf eine mündliche Offenbarung,	werden, wern die Veröffentlichung mit Veröffentlichungen dieser Kategorie in	Verbindung gebracht wird und
eine	Benutzung, eine Ausstellung oder andere Machannen bezieht fantlicht mit, die vor dem internationalen. Anmeldedatum, aber nach	diese Verbindung für einen Fachmann  *&" Veröffentlichung, die Mitglied derselben	
	beanspruchten Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist s Abschlusses der internationalen Recherche	Absendedatum des internationalen Re-	cherchenberichts
30			•
	8. August 2000	14/08/2000	
Name und	l Postanschilft der internationalen Recherchenbehörde	Bevollmächtigter Bediensteter	
	Europäisches Patentamt, P.B. 5818 Patentiaan 2 Nt. – 2280 HV Rijswijk		
1	Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl. Fax: (+31-70) 340-3016	De Schepper, H	

# INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Angaben zu Veröffentlichungen, die zur selben Patentfamilie gehören

Interna les Aktenzeichen
PCT/EP 00/04980

Im Recherchenberich angeführtes Patentdokur		Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie	Datum der Veröffentlichung
US 4744324	Α	17-05-1988	KEINE	·
CH 410660	Α		KEINE	
FR 2411095	Α	-06-07-1979	KEINE	
FR 514690	Α	16-03-1921	KEINE .	

Formblatt PCT/ISA/210 (Anhang Patentfamilie)(Juli 1992)